

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

**PRIORITY
DOCUMENT**

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)



REC'D 01 NOV 2004

WIPO

PCT

**Prioritätsbescheinigung über die Einreichung
einer Patentanmeldung**

Aktenzeichen: 103 45 511.6
Anmeldetag: 30. September 2003
Anmelder/Inhaber: Siemens Aktiengesellschaft,
80333 München/DE
Bezeichnung: Verfahren zur Ermittlung der Ortsposition
mindestens eines mobilen Funkkommuni-
kationsgeräts, zugehöriges Funkkommuni-
kationsgerät sowie Funkkommunikationssystem
IPC: H 04 Q 7/20

**Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ur-
sprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.**

München, den 07. Oktober 2004
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
 Im Auftrag

Remus

Beschreibung

Verfahren zur Ermittlung der Ortsposition mindestens eines mobilen Funkkommunikationsgeräts, zugehöriges Funkkommunikationsgerät sowie Funkkommunikationssystem.

In Funkkommunikationssystemen, insbesondere Mobilfunknetzen wie z.B. nach dem UMTS-Standard (Universal Mobile Telecommunications System), kann die Ortsposition eines mobilen Funkkommunikationsgeräts bestimmt werden, indem ein oder mehrere Laufzeiten oder Laufzeitdifferenzen von Messsignalen zwischen der Basisstation in der Aufenthaltsfunkzelle des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts und/oder zwischen ein oder mehreren Basisstationen in Nachbarfunkzellen zur Aufenthaltsfunkzelle und dem jeweili zu ortenden Funkkommunikationsgerät gemessen werden. Aus dem gemessenen Messsignal-Laufzeiten sowie den bekannten Positionsdaten der Basisstationen kann dann die Ortsposition des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts berechnet werden. Diese Art der Positionsbestimmung ist luftschnittstellenbasiert, da die nötigen Signal-Messungen auf der vorhandenen Luftschnittstelle des jeweiligen zu ortenden Funkkommunikationsgeräts vorgenommen werden.

Ein bekanntes Ortungsmessverfahren ist insbesondere die sogenannte RTT-Messung (Round Trip Time). Diese wird anhand der Figur 2 vom Prinzip her schematisch erläutert. Dort sind die Positionen von drei Basisstationen BS1, BS2, BS3 jeweils mit einem Kreis eingezeichnet. Diese empfangen Funkmesssignale MS1, MS2, MS3 über die Luftschnittstelle eines zu ortenden Funkkommunikationsgeräts, das sich an der Position P01 aufhält. Aus der Laufzeit des jeweiligen Messsignals MS1, MS2, MS3 kann die jeweilige Basisstation BS1, BS2, BS3 ihre jeweilige Entfernung zum zu ortenden Funkkommunikationsgerät

bestimmen. Die Laufzeit des jeweiligen Messsignals lässt sich z.B. dadurch ermitteln, dass die Zeitdifferenz zwischen Startzeitpunkt und Empfangszeitpunkt des Messsignals in der jeweiligen Basisstation gebildet wird. Der Startzeitpunkt des 5 jeweiligen Messsignals kann dabei diesem als Parameter mitgeschickt werden, so dass er der Basisstation bekannt gemacht wird. Die ermittelte Differenz zwischen dem Startzeitpunkt und dem Empfangszeitpunkt des jeweiligen Messsignals entspricht dann einem Entfernungskreis um die jeweilige Basisstation herum, der die mögliche örtliche Lage des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts wiedergibt. Bei den drei Laufzeitmessungen von Figur 2 ergeben sich drei Entfernungskreise 10 RTT1, RTT2, RTT3 mit einem gemeinsamen Schnittpunkt, der die örtliche Lage bzw. Ortsposition PO1 des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts angibt. 15

Ein weiteres Messverfahren ist die sog. OTDOA-Methode (Observed Time Difference of Arrival). Dabei wird die Laufzeitdifferenz zweier Messsignale im zu ortenden Funkkommunikationsgerät ermittelt, die von mindestens zwei benachbarten Basisstationen abgestrahlt werden. Da die Ortspositionen der Basisstationen bekannt ist, lässt sich aus der gemessenen Laufzeitdifferenz ein Hyperboloid als Ortskurve konstanter Entfernung von den zwei bekannten Ortspositionen der beiden 20 Basisstationen aufstellen. Vorzugsweise werden dabei mindestens zwei Laufzeitdifferenzmessungen durchgeführt. Dies ist in der Figur 3 veranschaulicht. Dort wird die Differenz zwischen den Laufzeiten der Messsignale MS1*, MS2*, die von den beiden Basisstationen BS1, BS2 abgeschickt werden, mithilfe 25 des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts gemessen. Diese erste Laufzeitmessung ergibt zusammen mit den bekannten Ortspositionen der beiden Basisstationen BS1, BS2 einen ersten Hyperboloiden HYP12 als möglicher Aufenthaltsort des Funkkommunikationsgeräts. 30

nikationsgeräts. In entsprechender Weise wird die Differenz zwischen den Laufzeiten der Messsignale MS1*, MS3* der beiden Basisstationen BS1, BS3 gemessen und zusammen mit den bekannten Ortspositionen dieser beiden Basisstationen BS1, BS3 ein zweiter Hyperboloid HYP13 bestimmt. Mithilfe des Messsignals MS3* wird noch ein Entfernungskreis RTT3 nach der RTT-Methode ermittelt. Somit ergibt sich ein eindeutiger Schnittpunkt für die drei Ortsmesskurven HYP12, HYP13, RTT3 und damit der Aufenthaltsort PO1 des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts.

10

Bei diesen bekannten Luftschnittstellen-basierten Positionsbestimmungen erhält die Genauigkeit der berechneten Position von vielen Faktoren ab. Prinzipiell gilt aber tendenziell: Je mehr Entfernungskreise (ein Entfernungskreis wird durch eine bekannte Ortsposition und einer Signallaufzeit definiert, siehe Figur 2) und/oder Hyperboloiden (ein Hyperboloid wird durch zwei Ortspositionen und der Differenz zwischen zwei Signallaufzeiten definiert, siehe Figur 3) zur Berechnung der Position des jeweils zu ortenden Funkkommunikationsgeräts zur Verfügung stehen, desto genauer kann dessen Position ermittelt werden.

20

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein weiter verbessertes Positionsermittlungsverfahren für ein zu ortendes, mobiles Funkkommunikationsgerät bereitzustellen. Diese Aufgabe wird durch folgendes erfindungsgemäße Verfahren gelöst: Zur Ermittlung der Ortsposition mindestens eines zu ortenden mobilen Funkkommunikationsgeräts in mindestens einer Funkzelle eines Funkkommunikationssystems werden von mindestens einem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät, das sich in derselben oder einer anderen Funkzelle wie das zu ortende Funkkommunikationsgerät aufhält und dem seine aktuelle Ortsposition ihm selbst oder dem Funknetzwerk des Funkkommunikationsgeräts.

25

30

nikationssystems bekannt ist, Positionsinformationen mittels einer oder mehrerer Funkinformationssignale über eine direkte Funkverbindung zum zu ortenden Funkkommunikationsgerät, oder über eine indirekte Funkverbindung unter Zuhilfenahme des 5 Funknetzwerks an das zu ortende Funkkommunikationsgerät übermittelt.

Dadurch, dass Positionsinformationen mittels ein oder mehrerer Funkinformationssignale von mindestens einem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät an das jeweili 10 zu ortende Funkkommunikationsgerät über eine direkte Funkverbindung, oder über eine indirekte Funkverbindung unter Zwischenschaltung des Funknetzwerkes übermittelt werden, kann bereits allein darauf basierend eine Ortsbestimmung für das zu ortende 15 Funkkommunikationsgerät durchgeführt werden. In vorteilhafter Weise können die übermittelten Positionsinformationen zumindest als Zusatzinformation mit in die Bestimmung der Ortsposition aufgrund anderer Messverfahren wie z.B. nach dem RTT-Messverfahren, dem OTTOA-Messverfahren, und/oder GPS- (Global 20 Positioning System) Messverfahren eingehen. Auf diese Weise lässt sich der aktuelle Standort des jeweili zu ortenden Funkkommunikationsgeräts verbessert ermitteln. Mit anderen Worten ausgedrückt werden fremde, mobile Funkkommunikationsgeräte, deren Standort jeweils bekannt ist, dazu benutzt, Po 25 sitionsinformationen über den örtlichen Bezug bzw. die örtliche Relation zwischen dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät und diesen weiteren mobilen Funkkommunikationsgeräten zu gewinnen. Vorteilhaft ist weiterhin, dass ein geringer Energiebedarf mit dem Verfahren einhergeht. Durch den Einsatz des 30 Verfahrens können die Nachteile der IPDL-OTDOA-Methode (Funkpausen) umgangen werden.

Die Erfindung betrifft auch ein Funkkommunikationsgerät mit mindestens einer Abfrageeinheit zum Anfordern von Positions-

informationen von mindestens einem weiteren mobilen Funkkom-

munikationsgerät, das sich in derselben oder einer anderen

5 Funkzelle eines Funkkommunikationssystems aufhält und dem seine aktuelle Ortsposition ihm selbst oder dem Funknetzwerk des Funkkommunikationssystems bekannt ist, und mit einer Emp- fangseinheit zum Empfang und Auswerten von ein oder mehreren Funkinformationssignalen, die von dem mindestens einen weite- 10 ren mobilen Funkkommunikationsgerät mit Positionsinformatio- nen über eine direkte Funkverbindung zum zu ortenden Funkkom- munikationsgerät, oder über eine indirekte Funkverbindung un- ter Zuhilfenahme des Funknetzwerks an das zu ortende Funkkom- munikationsgerät übermittelt werden.

15

Die Erfindung betrifft weiterhin ein Funkkommunikationssystem mit mindestens einem erfindungsgemäßen Funkkommunikationsge- rät.

20

Sonstige Weiterbildungen der Erfindung sind in den Unteran- sprüchen wiedergegeben.

Die Erfindung und ihre Weiterbildungen werden nachfolgend an- hand von Zeichnungen näher erläutert.

25

Es zeigen:

Figur 1 in schematischer Darstellung ein Funkkommunikati- 30 onssystem mit einer Vielzahl von Funkzellen, in de-

nen sich mobile Funkkommunikationsgeräte aufhalten, wobei zwischen einer Gruppe von Funkkommunikations-

geräten, deren Ortspositionen bekannt sind und ei- nem zu ortenden Funkkommunikationsgerät ein oder

mehrere Funkinformationssignale mit Positionsinformationen nach verschiedenen Varianten des erfindungsgemäßen Verfahrens ausgetauscht werden,

5 Figur 2 in schematischer Darstellung drei Basisstation, für die nach dem RTT-Messverfahren drei Entfernungskreise zur Ermittlung der Position eines zu ortenden Funkkommunikationsgeräts eingezeichnet sind,

10 Figur 3 in schematischer Darstellung ein RTT-Entfernungskreis für eine Basisstation und zwei Hyperboloiden aufgrund von zwei Laufzeitdifferenzmessungen von Messsignalen zweier Paare von Basisstationen als eine Kombination von RTT-Messmethode und OTDOA-Messmethode, deren gemeinsamer Schnittpunkt die gesuchte Ortsposition eines zu ortenden Funkkommunikationsgeräts angibt,

15 Figur 4 in schematischer Darstellung Funksignalübertragungen auf der Luftschnittstelle zwischen dem zu ortenden, mobilen Funkkommunikationsgerät nach Figur 1 und einem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät, dessen Ortsposition bereits bekannt ist, nach einer ersten Variante des erfindungsgemäßen Verfahrens, und

20 Figur 5 in schematischer Darstellung Funksignalübertragungen auf den Luftschnittstellen zwischen dem zu ortenden mobilen Funkkommunikationsgerät nach Figur 1 und zwei weiteren mobilen Funkkommunikationsgeräten, deren Ortspositionen bekannt sind, nach einer zweiten Variante des erfindungsgemäßen Verfahrens.

25

30

Elemente mit gleicher Funktion und Wirkungsweise sind in den Figuren 1 mit 5 jeweils mit denselben Bezugszeichen versehen.

Figur 1 zeigt in schematischer Darstellung mehrere Funkzellen

5 CE1 mit CE3 eines Funkkommunikationssystems FC, das beispielsweise gemäß dem UMTS-Standard arbeitet. Diese Funkzellen CE1 mit CE3 werden jeweils von Basisstationen BS1 mit BS3 funktechnisch aufgespannt. Dabei bilden die Basisstationen BS1 mit BS3 die Einkoppelpunkte in und die Auskoppelpunkte aus dem Funknetzwerk NET des Funkkommunikationssystems. Diese Übertragungsverbindungen zwischen den Basisstationen BS1 mit BS3 und dem Funknetzwerk NET sind in der Figur 1 jeweils durch strichpunktierte Linien VE angedeutet. In den Funkzellen CE1 mit CE3 halten sich mobile Funkkommunikationsgeräte auf. Beispielsweise befinden sich in der ersten Funkzelle CE1 momentan die Funkkommunikationsgeräte UE1, UE2, UE3 und UE7. Der benachbarten Funkzelle CE2 sind die beiden Funkkommunikationsgeräte UE4, UE5 sowie der dritten Funkzelle CE3, das Funkkommunikationsgerät UE6 zugeordnet. Die Basisstationen BS1 mit BS3 sowie ihre zugehörigen Funkzellen CE1 mit CE3 stehen dabei stellvertretend für eine Vielzahl weiterer Basisstationen und deren aufgespannte Funkzellen des Funkkommunikationssystems FC.

25 Um nun beispielsweise die Ortsposition PO1 des Funkkommunikationsgeräts UE1 zu ermitteln, können zusätzlich oder unabhängig von bekannten Ortsermittlungsverfahren wie z.B. nach der RTT-Messmethode, der OTDOA-Messmethode, und/oder der GPS-Messmethode ein oder mehrere weitere mobile Funkkommunikationsgeräte, deren Ortspositionen bekannt sind, zur Gewinnung von Positionsinformationen über den Standort des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts UE1 herangezogen werden. Hier im Ausführungsbeispiel von Figur 1 sind die Standorte der beiden

Funkkommunikationsgeräte UE2, UE3 vorbekannt, die sich in der Umgebung des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts UE1 in der selben Funkzelle CE1 aufhalten. Die beiden mobilen Funkkommunikationsgeräte UE2, UE3 kennen ihre Ortsposition z.B. deshalb, weil in ihnen jeweils ein GPS-Modul (Global Positioning System) integriert ist. Die drei Funkkommunikationsgeräte UE1, UE2, UE3 sind vorzugsweise derart ausgebildet, dass sie direkt miteinander über Funk kommunizieren können. Geeignete Übertragungstechniken hierfür sind beispielsweise Bluetooth, WLAN oder sonstige noch in Zukunft zu spezifizierende Direktübertragungstechniken wie z.B. UMTS Direct Mode. Im Einzelnen ist die direkte Funkverbindung zwischen dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät UE1 und dem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät UE2 (mit bekanntem Standort) in der Figur 1 mit DI12 bezeichnet. In entsprechender Weise können über eine direkte Funkverbindung DI13 Nachrichtensignale zwischen dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät UE1 und dem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät UE3 über deren Luftschnittstelle unmittelbar übermittelt werden.

20

Zusätzlich oder unabhängig zu Positionsinformationen wie z.B. Standort, Signallaufzeiten, usw., die durch Einbezug der Basisstation BS1 in der Aufenthaltsfunkzelle des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts UE1 und/oder der Basisstationen BS2, BS3 in ein oder mehreren Nachbarfunkzellen CE2, CE3 gewonnen werden können, werden jetzt auch Positionsinformationen von weiteren, d.h. fremden Funkkommunikationsgeräten wie z.B. UE2, UE3, die ihre Position kennen, zu Hilfe genommen, um Positionsparameter über das Verhältnis der Ortsposition zwischen dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät und ein oder mehreren weiteren Funkkommunikationsgeräten mit bekannten Standorten ermitteln zu können. Hier im Ausführungsbeispiel von Figur 1 halten sich die beiden Funkkommunikationsgeräte

UE2, UE3 in der näheren Umgebung des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts UE1 auf. Zwischen dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät UE1 und den weiteren mobilen Funkkommunikationsgeräten UE2, UE3 kann dabei jeweils die direkte Funkverbindung DI12, DI13 aufgebaut werden. Wie weit diese fremden mobilen Funkkommunikationsgeräte UE2, UE3 maximal vom zu ortenden Funkkommunikationsgerät UE1 entfernt sein können, hängt dabei von der jeweili 5 verwendetem Funkübertragungstechnologie wie z.B. Bluetooth ab, mit der die direkte Verbindung jeweils aufgebaut wird.

10

Dasjenige mobile Funkkommunikationsgerät wie z.B. UE1, das seine Ortsposition mithilfe der anderen Funkkommunikationsgeräte wie z.B. UE2, UE3 bestimmen möchte bzw. zumindest die 15 Genauigkeit seiner Positions berechnung verbessern möchte, sendet in einem ersten Schritt ein allgemeines Anfrage- bzw. Aufforderungssignal an seine Umgebung ab. Dies kann beispielsweise über einen Broadcast-Funkkanal erfolgen, d.h. die Anfrage zur Mitwirkung an der Positionsermittlung richtet 20 sich an alle Funkkommunikationsgeräte in seiner Umgebung und nicht an ein spezielles Funkkommunikationsgerät. Ein fremdes mobiles Funkkommunikationsgerät wie z.B. UE2, dass dieses Anfragesignal empfängt, seine eigene Ortsposition kennt und bereit ist, dem anfragenden Funkkommunikationsgerät zu helfen, 25 kann seine Bereitschaft zur Teilnahme an dem durchzuführenden Positionsermittlungsverfahren dem anfragenden Funkkommunikationsgerät mithilfe eines spezifischen Antwort- bzw. Bestätigungssignals mitteilen. In einem zweiten Schritt kann dann das anfragende Funkkommunikationsgerät Positionsinformationen 30 mithilfe eines Abrufsignals von den fremden Funkkommunikationsgeräten mit den bekannten Standorten anfordern. Diese senden daraufhin entsprechende Positionsinformationen jeweils

mithilfe mindestens eines spezifischen, d.h. individuellen Funkinformationssignals bzw. Liefersignals zurück.

Wenn fremde Funkkommunikationsgeräte antworten, können mit 5 den empfangenen Informationen in vorteilhafter Weise Entfernungskreise nach dem RTT-Messverfahren, und/oder Hyperboloiden nach dem OTDOA-Messverfahren ermittelt werden. Diese können dann alleinig oder zusätzlich in die Berechnung der 10 Ortsposition des zu ortenden Funkkommunikationsgerätes eingehen.

Auf diese Weise ist es allein durch Nutzung fremder Funkkommunikationsgeräte ermöglicht, Positionsinformationen zur Positionsbestimmung des jeweils zu ortenden Funkkommunikationsgeräts zu gewinnen. Im Fall, dass die Position des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts mit anderen Messverfahren wie 15 z.B. nach der OTTOA- oder RTT-Methode ermittelt wird, lässt sich eine Präzisierung der Positionsermittlung durch die Nutzung fremder Funkkommunikationsgeräte erreichen, deren 20 Ortsposition bekannt ist. Durch diese zusätzlichen Positionsinformationen von weiteren mobilen Funkkommunikationsgeräten, deren Standorte bekannt sind, können höhere Anforderungen an die Genauigkeit der Positionsbestimmung erfüllt werden, wie sie z.B. in den strengen FCC-Requirements bzw. -Anforderungen 25 (FCC= Federal Communications Commission) in den USA zur Anwendung kommen. Durch die Kombination mit dem bereits bekannten Ortsermittlungsverfahren wie z.B. nach der OTTOA- und/oder RTT-Methode lässt sich die Ortsposition des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts mit verbesserter Genauigkeit ermitteln. 30 Dies erhöht insbesondere die Akzeptanz des erfindungsgemäßen Verfahrens im UMTS-Standard, da dort die OTTOA-Methode und/oder RTT-Methode bereits festgeschrieben sind.

Beispiel 1:

Zunächst sendet das zu ortende Funkkommunikationsgerät UE1 von Figur 1, das seine Ortsposition mit der Hilfe ein oder 5 mehrerer fremder Funkkommunikationsgeräte bestimmen will, ein allgemeines Anfragesignal AS12 über seine Luftschnittstelle unmittelbar an seine Umgebung ab. Das Anfragesignal AS12 richtet sich also an alle dort etwaig aufhaltenden Funkkommunikationsgeräte. Insbesondere kann es mithilfe eines sog. 10 Broadcast-Funkkanals abgestrahlt werden. Mit Hilfe des Aufforderungssignal AS12 fragt das zu ortende Funkkommunikationsgerät UE1 an, ob eventuell ein weiteres mobiles Funkkommunikationsgerät in seiner Umgebung ist, dass seine eigene Position kennt und dazu bereit ist, Positionsinformationen an 15 das zu ortende Funkkommunikationsgerät zu liefern, d.h. an einer Positionsermittlung für das Funkkommunikationsgerät UE1 teilzunehmen bzw. daran mitzuwirken. Dieses Anfragesignal AS12 empfängt z.B. das weitere mobile Funkkommunikationsgerät UE2. Dieser und der weitere Signalaustausch zwischen den 20 beiden Funkkommunikationsgeräten UE1, UE2 wird anhand des schematischen Schnittstellendiagramms von Figur 4 erläutert. Im vorliegenden Ausführungsbeispiel kennt das Funkkommunikationsgerät UE2 seine Position P02 und teilt dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät UE1 mit Hilfe eines Bestätigungs- 25 bzw. Antwortsignals RAS12 mit, dass es zur Übermittlung von Positionsinformationen bereit ist. Dabei sendet es das Antwortsignal RAS12 über die direkte Funkverbindung DI12 an das zu ortende Funkkommunikationsgerät UE1.

30 Das Aufforderungssignal AS12 kann im UMTS-Standard beispielsweise LCS_Help_REQ () heißen. Das zugehörige Bestätigungssignal RAS12 kann z.B. den Namen LCS_Help_RES () haben.

In dieser Bestätigungs Nachricht RAS12 ist noch nicht die Ortsposition des ersten fremden Funkkommunikationsgeräts UE2 enthalten.

5 Wenn das anfragende Funkkommunikationsgerät UE1 ein derartiges Bestätigungssignal RAS12 von dem fremden Funkkommunikationsgerät UE2 empfangen hat, sendet es ein Abrufsignal IS12 unmittelbar an seine Umgebung über seine Luftschnittstelle ab. Mit diesem Abrufsignal IS12 fordert es ein oder mehrere
10 Parameter der Positions information des beteiligten, fremden Funkkommunikationsgeräts UE2 an. Dieses Abrufsignal kann im UMTS-Standard beispielsweise den Namen LCS_Info_REQ() haben.

Auf das Anforderungssignal IS12 hin überträgt das erste, fremde Funkkommunikationsgerät UE2 mit Hilfe des Funkinformationssignals RIS12 die gewünschten Positions informationen an das anfragende Funkkommunikationsgerät UE1. Es kann vorzugsweise im UMTS-Standard mit dem Namen LCS_Info_RES bezeichnet sein. Im Funkinformationssignal RIS12 sind als Positions informationen insbesondere der Zeitpunkt enthalten, zu dem dieses Informationssignal vom jeweiligen fremden Funkkommunikationsgerät abgesendet wird, seine Ortsposition, und diejenige Zeitspanne zwischen dem Empfangszeitpunkt der Abrufnachricht für die Positions information und dem Sendezeitpunkt des Funkinformationssignals zur Übermittlung dieser Positions informationen in dem fremden Funkkommunikationsgerät. Im Ausführungsbeispiel von Figur 4 werden im Funkinformationssignal bzw. Liefersignal RIS12 die Parameter TS2, TES2, sowie PO2 übertragen. Der Parameter TS2 bezeichnet den absoluten Zeitpunkt, zu dem das Funkinformationssignal RIS12 vom ersten fremden Funkkommunikationsgerät UE2 über die direkte Funkverbindung DI12 an das anfragende Funkkommunikationsgerät UE1 abgesendete worden ist. Der Parameter TES2 gibt die Zeitspan-

ne bzw. Totzeit zwischen dem Empfang des Abrufsignals IS12 und dem darauffolgenden Absenden des Funkinformationssignals RIS12 in dem ersten fremden Funkkommunikationsgerät UE2 an. Der Parameter PO2 bezeichnet die eigene, momentane Ortsposition des ersten fremden Funkkommunikationsgeräts UE2.

Zusammenfassend betrachtet werden also zwischen dem anfragenden Kommunikationsgerät UE1 und dem ersten weiteren Funkkommunikationsgerät UE2 folgende Nachrichtensignale auf deren

Luftschnittstelle ausgetauscht:

AS12()
RAS12()
IS12()
RIS12(TS2, TES2, PO2),

wobei zwischen runden Klammern jeweils die mit dem jeweiligen Signal übertragenen Parameter für die Positionsermittlung gesetzt sind. Leere Klammern bedeuten, dass keine Parameter mit dem jeweiligen Signal übertragen werden, die der Positionsermittlung dienen. Es sei bemerkt, dass die in Figur 4 gezeig-ten Parameter in Klammern zu den Signalen AS12 und IS12 Bestandteile weiterer Beispiele sind und unten insbesondere bezüglich Beispiel 2 und 3 noch erläutert werden.

Die übermittelnden Parameter TS2, TES2, PO2 bilden dabei die übermittelte Positionsinformation, die dem anfragenden Funkkommunikationsgerät UE1 erlauben, seine gesuchte Ortsposition in Bezug zur bekannten Ortsposition PO2 des Funkkommunikationsgeräts UE2 zu setzen.

In Verallgemeinerung der Übertragungssignale zwischen einem zu ortenden Funkkommunikationsgerät UEi und einem weiteren Funkkommunikationsgerät UEj, dessen Ortsposition bekannt ist,

lässt sich folgende Schreibweise für die ausgetauschten Signale auf deren Luftschnittstelle einführen:

Das zu ortende Funkkommunikationsgerät UEi schickt ein allgemeines Anfragesignal ASij an das weitere Funkkommunikationsgerät UEj. Mit diesem Anfragesignal ASij wird abgeklärt, ob das fremde Funkübertragungsgerät UEj überhaupt autorisiert ist, am Positionsermittlungsverfahren teilzunehmen, und/oder auch gewillt ist, daran teilzunehmen. Im Fall der Bereitschaft zur Teilnahme, sendet das fremde Funkkommunikationsgerät UEj ein Bestätigungssignal RASij an das anfragende Funkkommunikationsgerät UEi zurück. Dieses ordert dann mithilfe eines Anforderungssignals ISij Positionsinformationen vom fremden Funkkommunikationsgerät UEj. Dieses übermittelt daraufhin diese Positionsinformationen in Form von Parametern TSj, TESj, POj in einem Funkinformationssignal RISij an das anfragende Funkkommunikationsgerät UEi. Die übermittelten Parameter haben eine Bedeutung entsprechend den Parametern TS2, TES2, PO2 bei der Signalübertragung zwischen den Funkkommunikationsgeräten UEi, Uej, die speziell für i=1 und j=2 vorstehend erläutert worden ist.

Aufgrund dieser übermittelnden Positionsparameter kann dann das anfragende Funkkommunikationsgerät zu jedem fremden Funkkommunikationsgerät, das antwortet, insbesondere die sogenannte "Round Trip Time" RTT bestimmen. Dies ist die Zeitdifferenz zwischen dem Absendezeitpunkt des Abrufsignals ISij im anfragenden Funkkommunikationsgerät UEi und dem dortigen Empfangszeitpunkt für das Funkinformationssignal RISij mit den darin enthaltenen Positionsparametern TSj, TESj, POj. Somit kann die Signallaufzeit LZ für den Hin- und Rückweg ermittelt werden, den das Anforderungssignal ISij und das Funkinformationssignal RISij zurücklegen:

Formel 1: $LZ = RTT - TESj$

Der Zeitparameter $TESj$ bezeichnet dabei die Differenz zwischen dem Empfangszeitpunkt des Abrufsignals $ISij$ im fremden

5 Funkkommunikationsgerät UEj und dem Absendezeitpunkt des Funkinformationssignals $RISij$ (mit den enthaltenen Positionsparametern TSj , $TESj$, Poj) im fremden Funkkommunikationsgerät UEj . Aufgrund der Signallaufzeit LZ kann dann auf die Entfernung zwischen dem fordernden Funkkommunikationsgerät UEi und

10 dem fremden Funkkommunikationsgerät UEj geschlossen werden.

Zur Berechnung des für das RTT-Verfahren typischen Entfernungskreises ist es dabei nicht erforderlich, dass der Sendezeitpunkt TSj des Funkinformationssignals $RISij$ in diesem mitübermittelt wird. Die Übertragung der Positionsparameter

15 $TESj, POj$ genügt hierbei.

Das Abrufsignal $ISij$ des anfragenden Funkkommunikationsgeräts UEi fungiert somit als Messsignal, das beim ersten fremden Funkkommunikationsgerät UEj ein Antwortsignal $RISij$ auslöst, 20 das Messsignalparameter wie z.B. dessen Absendezeitpunkt TSj , die Totzeit $TESj$ zwischen dem Eingang des Anforderungssignals $ISij$ und dem Absenden des Lieferungssignals $RISij$, sowie die Angabe der bekannten Position Poj des weiteren mobilen Funkkommunikationsgeräts UEj enthält.

25

Wenn mehr als ein fremdes Funkkommunikationsgerät wie z.B. zwei Funkkommunikationsgeräte UEj, UEk auf ein und dasselbe Anfragesignal $ASij=ASik$ geantwortet haben, kann das anfragende Funkkommunikationsgerät UEi zudem zu jedem Paar von fremden Funkkommunikationsgeräten, deren Position bekannt ist, 30 die Zeitdifferenz $TDIFF$ zwischen den Signallaufzeiten ihrer Funkinformationssignale $RISij, RISik$ bestimmen:

Formel 2: $TDIFF = |(TSk - TSj) - TEDIFF|$

Dabei ist TDIFF die Zeitspanne zwischen den Ankunftszeitpunkten zwischen den beiden Funkinformationssignalen RISij und RISik der beiden fremden Funkkommunikationsgeräte UEj, UEk und zwar gemessen im anfragenden Funkkommunikationsgerät UEi.

5 Er ist immer positiv. Der Zeitparameter TSk bezeichnet die Startzeit des als zweites ankommenden Funkinformationssignals RISik sowie der Zeitparameter TSj die Startzeit des als zuerst ankommenden Funkinformationssignals RISij. Aufgrund der ermittelnden Zeitdifferenz TDIFF zwischen den Signallaufzeiten der Funkinformationssignale je zweier fremder Funkübertragungsgeräte kann dann nach der OTTOA-Berechnungsmethode ein entsprechendes Hyperboloid aufgestellt werden. Dabei ist die Übermittlung der Parameter TESj, TESk nicht erforderlich.

10 15 Die jeweilige Totzeit zwischen dem Eingang des Abrufsignals ISij, ISik und dem Absendezeitpunkt des zughörigen Funkinformationssignals RISij, RISik beim jeweiligen fremden Funkkommunikationsgerät UEj, UEk ist dabei mit TESj, TESk bezeichnet.

20

Figur 5 veranschaulicht konkret den Nachrichtenfluss zwischen dem anfragenden Funkkommunikationsgerät UE1 und dem ersten fremden Funkkommunikationsgerät UE2 entsprechend der Figur 4 sowie zusätzlich zwischen dem anfragenden Funkkommunikationsgerät UE1 und dem zweiten fremden Funkkommunikationsgerät UE2. Der Signalfluss zwischen dem anfragenden Funkkommunikationsgerät UE1 und dem zweiten zusätzlichen Funkkommunikationsgerät UE3 folgt dabei entsprechend dem Nachrichtenfluss im Schnittstellendiagramm von Figur 4. So wird im Einzelnen in analoger Weise das allgemeine Anfragesignal AS13=AS12 des anfragenden Funkkommunikationsgerät UE1 vom zweiten fremden Funkkommunikationsgerät UE3 empfangen. Mit diesem wird nachgefragt, ob es dem zweiten fremden Funkkommunikationsgerät

UE3 ermöglicht ist, an der Positionsermittlung teilzunehmen. Das zweite fremde Funkkommunikationsgerät überträgt als Antwortsignal auf dieses Anfragesignal AS13 hin ein Bestätigungssignal RAS13. Erst daraufhin fordert das zu ortende 5 Funkkommunikationsgerät UE1 mithilfe eines Abrufsignals IS13 Positionsinformationen vom zweiten fremden Funkkommunikationsgerät UE3 an. Dieses übermittelt mithilfe des Funkinformationssignals RIS13 schließlich einen Satz PI3 von Positionsparametern TS3, TES3, PO3 an das anfragende Funkkommunikationsgerät UE1. Mit diesen beiden Sätzen PI2, PI3 von Positionenparameter ist es dann insbesondere möglich, eine OTDOA-10 Berechnung, wie sie oben erläutert worden ist, durchzuführen.

Schließlich kann das anfragende Funkkommunikationsgerät in 15 vorteilhafter Weise alle empfangenen und berechneten Positionsparameter mit in seine Positions berechnungsfunktion einfließen lassen. Dabei definieren die Parameter POj, RTT und TESj bzw. die Parameter POj und LZ nach Anwendung der obigen Formel 1 einen Entfernungskreis nach der RTT-Methode. Die Parameter POj, POK und der Parameter TDIFF definieren nach Anwendung der obigen Formel 2 hingegen einen Hyperpoloiden nach 20 der OTDOA-Methode.

Beispiel 2:

25 Zweckmäßig kann es sein, jeweils eine Zeitspanne festzulegen, wie lange fremde Funkkommunikationsgeräte Zeit haben, auf ein Anfrage- bzw. Aufforderungssignal wie z.B. AS12 zu antworten. Beispielsweise kann als Wartezeit zwischen dem jeweiligen Anfragesignal wie z.B. AS12 von Figur 4 und dem zugehörigen 30 Antwortsignal wie z.B. RAS12 des jeweilig antwortenden fremden Funkkommunikationsgeräts wie z.B. UE2 eine Sekunde vorgegeben werden. Dann braucht ein fremdes Funkkommunikationsge-

rät nach Ablauf einer solchen Wartezeit nicht mehr antworten, und das jeweils anfragende Funkkommunikationsgerät wie z.B. UE1 kann nach Ablauf einer solchen Zeitspanne mit den nächsten Schritten fortfahren.

5

Alternativ kann eine solche Wartezeit auch vom jeweils anfragenden Kommunikationsgerät frei gewählt werden. Es kann diese Wartezeit als Parameter der jeweiligen Anfragenachricht wie z.B. AS12 sowie Abrufnachricht wie z.B. IS12 mitgeben.

10

Die Anfragenachricht AS12 sowie die Abrufnachricht IS12 enthalten dann diese Wartezeit als zusätzlichen Parameter TI1, TI2. Im Ausführungsbeispiel von Figur 4 ist diese Wartezeit TI1 hinter dem Anfragesignal AS12 in Klammern gesetzt. In entsprechender Weise sitzt die Wartezeit TI2 in Klammern 15 hinter dem Abrufsignal IS12. Die jeweilige Wartezeit fungiert somit als Reaktionszeit, innerhalb der den jeweiligen befragten fremden Funkkommunikationsgerät eine Antwort ermöglicht ist. Dadurch wird weitgehend sichergestellt, dass ein zu langes Blockieren der direkten Funkverbindung zwischen den be- 20 teiligten Funkkommunikationsgeräten vermieden ist.

25

Im UMTS-Standard kann das jeweilige Anfragesignal insbesondere die Bezeichnung LCS_HELP_REQ(time1) sowie das jeweilige Abrufsignal die Bezeichnung LCS_INFO_REQ(time2) haben. Dabei entsprechen die Parameter time1 und time2 den Parametern TI1, TI2.

Beispiel 3:

30 Zweckmäßig kann es gegebenenfalls auch sein, zusätzlich oder unabhängig zur Wartezeit eine Mindestgenauigkeit vorzugeben, mit der ein fremdes Funkkommunikationsgerät seine Position angeben kann. Kann ein fremdes Funkkommunikationsgerät eine

solche Mindestgenauigkeit bezüglich seiner Positionsangabe nicht liefern, dann wird ihm von vornherein kein Antwortsignal erlaubt. Diese fest eingestellte Mindestgenauigkeit kann beispielsweise zwischen 50 und 100 Metern festgelegt werden.

5

Alternativ zu einer solch fix eingestellten Mindestgenauigkeit kann es auch vorteilhaft sein, dass das jeweili anfragende Kommunikationsgerät wie z.B. UE1 eine derartige Mindestgenauigkeit für das jeweili befragte, fremde Funkkommunikationsgerät wie z.B. UE2 frei wählt und als Parameter im jeweiligen Anfragesignal wie z.B. AS12 an das jeweili befragte fremde Funkkommunikationsgerät wie z.B. UE2 mit-schickt. Im Ausführungsbeispiel von Figur 4 ist dem Fragesignal AS12 eine derartige Mindestgenauigkeit AC1 für das fremde Funkkommunikationsgerät UE2 beigelegt. In entsprechender Wei- se enthält das Abrufsignal IS12 eine Mindestgenauigkeitsanforderung AC2 für das fremde Funkkommunikationsgerät UE2.

10

15

20

25

30

Alternativ können hierbei die Zeitparameter wie z.B. TI1, TI2 als Wartezeit für die Antwortsignale RAS12, RIS12 weggelassen werden.

Damit das anfragende Funkkommunikationsgerät wie hier UE1 die Genauigkeit der Positionsangaben des jeweili fremden Funkkommunikationsgeräts wie z.B. hier UE2 erkennt, kann es gegebenenfalls zweckmäßig sein, zusätzlich oder unabhängig von den vorstehend genannten Genauigkeitsparametern in den Anfragesignalen einen entsprechenden Genauigkeitsparameter im jeweiligen Antwortsignal aufzunehmen. Insbesondere ist es vor-teilhaft, im jeweiligen, eigentlichen Lieferungssignal bzw. Funkinformationssignal wie z.B. RIS12 eine Genauigkeitsangabe hinzuzufügen. Das anfragende Funkkommunikationsgerät UE1 kann dann diese Zusatzinformationen bei seinen Berechnungen mit

berücksichtigen. Beispielsweise ist es ihm dadurch ermöglicht, genauere Positionsangaben in seinen Berechnungen stärker zu gewichten. Weiterhin ist es ihm ermöglicht, dass es nur die genauesten Angaben bei seinen Positionsermittlungen berücksichtigt, wenn es sehr viele Antwortsignale von einer Vielzahl von fremden Funkkommunikationsgeräten erhält. Allgemein ausgedrückt enthält dann die zweite Antwortnachricht, d.h. das Funkinformationssignal RISij die Parameter TSj, TESj, POj, ACj. ACj bezeichnet dabei die Genauigkeit, mit der die anderen Parameter geliefert werden.

Im UMTS-Standard kann das jeweilige Anfragesignal insbesondere die Bezeichnung LCS_HELP_REQ(min_accuracy1, time1) sowie das jeweilige Abrufsignal die Bezeichnung
15 LCS_INFO_REQ(min_accuracy2, time2) haben. Dabei entsprechen die Parameter min_accuracy1 und min_accuracy2 den Parametern AC1, AC2.

Beispiel 4:

20 In Abwandlung zu den vorhergehenden Beispielen werden hier Parameter, die bisher in dem zweiten Antwortsignal, d.h. dem eigentlichen Liefersignal, übermittelt werden, schon im ersten Antwortsignal, d.h. dem Bestätigungssignal, mit übermittelt. Der Nachrichtenfluss zwischen dem anfragenden und dem
25 antwortenden Funkkommunikationsgerät kann insbesondere folgendermaßen gewählt sein:

ASij (ACi, TIIi)

RASij (TSj, POj, ACj)

30 ISij (ACj, TIj)

RISij (TESj) oder RISij (TESj, POj, ACj)

Werden Bestätigungssignale wie z.B. RASij, RASik von mindestens zwei fremden Funkkommunikationsgeräten wie z.B. Uej, Uek abgegeben, so kann bereits aufgrund dieser ersten Antwortsignale ein Hyperboloid nach der OTTOA-Methode ermittelt werden.

5 Aufgrund eines zweiten Antwortsignals in Form des Liefersignals RISij kann zumindest ein zusätzlicher Entfernungskreis nach der RTT-Methode berechnet werden.

Gegebenenfalls kann es bereits auch ausreichend sein, dass 10 die letzten beiden Nachrichtensignale Isij, RISij gar nicht mehr ausgetauscht werden. Für den Fall, dass mindestens zwei fremde Funkkommunikationsgeräte antworten, kann nämlich alleine mit den ersten beiden Nachrichten Asij, RASij eine OTDOA-Berechnung durchgeführt werden. Denn dafür ist ja der 15 Parameter TESj nicht erforderlich. Eine RTT-Berechnung wird dann nicht durchgeführt.

In Verallgemeinerung können die insgesamt zwischen dem anfragenden Funkkommunikationsgerät und dem antwortenden Funkkommunikationsgerät ausgetauschten Parameter beliebig auf die 20 beiden übermittelten Antwortnachrichten verteilt werden. Dies kann soweit gehen, dass alle denkbaren Positionsparameter bereits mit den beiden ersten Nachrichten, nämlich dem Anfragesignal ASij und dem dazugehörigen Bestätigungssignal RASij 25 übermittelt werden. Parameter im Anfragesignal ASij sind dabei die Mindestgenauigkeit ACi sowie die Wartezeit TII, die von dem anfragenden Funkkommunikationsgerät als Bedingung gesetzt sind. Positionsparameter im zugehörigen Antwortsignal RASij sind der Absendezeitpunkt TSj, die Totzeit TESj bis zum 30 Absenden des Antwortsignals, die Ortsposition POj des befragten fremden Funkkommunikationsgeräts UEj und/oder die Genauigkeit, mit der die Position angegeben werden kann.

Im UMTS-Standard kann ein kompletter Nachrichtenfluss zwischen einem anfragenden und einem antwortenden Funkkommunikationsgerät insbesondere folgendermaßen bezeichnet sein:

LCS_HELP_REQ(min_accuracy, time1)

5 LCS_HELP_RES(timestamp, position, accuracy)

LCS_INFO_REQ(min_accuracy, time2)

LCS_INFO_RES(rx_tx_diff) oder LCS_INFO_RES(rx_tx_diff, position, accuracy)

10 Dabei bezeichnet der Parameter min_accuracy die geforderte Genauigkeit, der Parameter timestamp den Absendezeitpunkt, position die Position, die Parameter time1, time2 die Wartezeit, der Parameter rx_tx_diff entspricht dem Parameter TESij (=Totzeit).

15

Beispiel 5:

20 Insbesondere können die beiden letzten Nachrichtensignale ISij, RISij im UMTS-Standard mithilfe von vorhandenen Nachrichten wie z.B. "MEASUREMENT CONTROL" bzw. "MEASUREMENT CONTROL RESPONSE" übermittelt werden. Dazu werden diese vorhanden Nachrichten entsprechend erweitert.

25 Vorzugsweise kann die Ortsposition des zu ortenden Funkkommunikationsgeräts mithilfe einer Auswerte- und Berechnungseinheit aufgrund der übermittelten Positionsparameter im zu ortenden Funkkommunikationsgerät selbst berechnet werden. Alternativ dazu kann die Berechnung auch mittels einer entsprechenden Berechnungseinheit im Funknetzwerk ermittelt werden.

30

Beispiel 6:

In diesem Beispiel ist die Positionsbestimmung jetzt insbesondere netzwerkbasiert, d.h. die Positionsermittlung wird im Funknetzwerk NET geführt. Dazu werden in entsprechender Weise die Anfrage- und Antwortsignale entsprechend den vorhergehenden Beispielen zwischen dem anfragenden Funkkommunikationsgerät und mindestens einem fremden Funkkommunikationsgerät übermittelt. Nur wird jetzt das anfragende Funkkommunikationsgerät wie z.B. UE1 nach Erhalt der zusätzlichen Positionsinformationen von dem fremden Funkkommunikationsgeräten wie z.B. UE2 nach Ablauf der gesetzten Wartezeit wie z.B. TI2 die empfangenen und berechneten Parameter zum Netzwerk wie z.B. NET signalisieren, da die Positionsberechnungsfunktion im Netzwerk untergebracht ist. Dazu übermittelt es ein entsprechendes Signal über seine Luftschnittstelle an die Basisstation BS1 in seiner momentanen Aufenthaltsfunkzelle. Im Ausführungsbeispiel von Figur 5 leitet das anfragende Funkkommunikationsgerät UE1 die Positionsparameter an die Basisstation BS1 und diese an mindestens eine Netzwerkkomponente weiter.

Zweckmäßig kann es sein, zur Übermittlung über die Luftschnittstelle wie z.B. LS1 neue Nachrichtensignale mit entsprechenden Parametern zu definieren. Dies sind vorzugsweise die Parameter:

LCS_Parameter(K, POj, RTT, TESj) bzw. LCS_Parameter(K, POj, LZ) sowie LCS_Parameter(H, POj, POk, TDIFF), wobei der erste Parameter K oder H angibt, dass diese Parameter entweder einen Entfernungskreis K oder einen Hyperpoloiden H definieren. Es ist natürlich auch möglich, hier zwei unterschiedliche Nachrichten separat voneinander zu definieren.

Das zu ortende Funkkommunikationsgerät sowie die fremden Funkkommunikationsgeräte können insbesondere Mobilfunkgeräte sein. Selbstverständlich kann das erfindungsgemäße Positions-
5 ermittlungsprinzip auf auch sonstige mobile Endgeräte über-
tragen werden.

Gegebenenfalls kann es auch zweckmäßig sein, das jeweilige Anfragesignal, das Bestätigungs- bzw. Bereitschaftssignal, das Abrufsignal sowie das Übermittlungssignal zur Gewinnung
10 der Positionsinformationen nicht auf direktem Funkverbin-
dungsweg sondern unter Zwischenschaltung der jeweils zustän-
digen Basisstation sowie der daran angekoppelten Komponenten des Funknetzwerkes zwischen dem jeweilig zu ortenden Funkkom-
munikationsgerät und den fremden Funkkommunikationsgeräten zu
15 übertragen.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Ermittlung der Ortsposition (PO1) mindestens eines zu ortenden mobilen Funkkommunikationsgeräts (UE1) in mindestens einer Funkzelle (CE1) eines Funkkommunikationssystems (FC), wobei von mindestens einem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2), das sich in derselben oder einer anderen Funkzelle (CE1) wie das zu ortende Funkkommunikationsgerät (UE1) aufhält und dem seine aktuelle Ortsposition (PO2) ihm selbst oder dem Funknetzwerk (NET) des Funkkommunikationssystems (FC) bekannt ist, Positionsinformationen (PI2) mittels einer oder mehrerer Funkinformationssignale (RIS12) über eine direkte Funkverbindung (DI12) zum zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1), oder über eine indirekte Funkverbindung (ID12) unter Zuhilfenahme des Funknetzwerks (NET) an das zu ortende Funkkommunikationsgerät (UE1) übermittelt werden.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass von dem jeweils zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1) vorab mindestens ein Anfragesignal (AS12) über seine Luftschnittstelle ausgesandt wird, mit dem ein oder mehrere weitere mobile Funkkommunikationsgeräte (UE2), die sich etwaig in seiner Umgebung aufhalten, aufgefordert werden, unmittelbar ein oder mehrere Funkinformationssignale (RIS12) mit Positionsinformationen (PI2) an dieses anfragende Funkkommunikationsgerät (UE1) zurückzusenden.
3. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass in einem ersten Schritt von dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1) ein Anfragesignal (AS12) abgestrahlt wird,

mit dem ein oder mehrere weitere mobile Funkkommunikationsgeräte (UE2) in seiner Umgebung aufgefordert werden, ihm zunächst ihre Bereitschaft zur Teilnahme an der Positionsermittlung jeweils durch Zurücksenden eines spezifischen Bestätigungssignals (RAS12) anzuzeigen.

5

4. Verfahren nach Anspruch 3,

d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,

dass erst in einem nachfolgenden, zweiten Schritt nach dem

10 Empfang des jeweiligen Bestätigungssignals (RAS12) von dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1) ein Abrufsignal (IS12) zum Abrufen von Positionsinformationen (PI2) jeweils an dasjenige, weitere Funkkommunikationsgerät (UE2) übertragen wird, von dem dessen Bereitschaft zur Teilnahme an der Positionsermittlung auf das Anfragesignal (AS12) hin mit einem spezifischen Bestätigungs signal (RAS12) angezeigt worden ist.

15

5. Verfahren nach einem der Ansprüche 2 mit 4,

d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,

20 dass als Anfragesignal (AS12) ein Broadcast-Funksignal verwendet wird.

25

6. Verfahren nach einem der Ansprüche 2 mit 5,

d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,

25 dass dem jeweiligen, weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2) ein Antwortzeitraum (TI1) vorgegeben wird, innerhalb dem es nach Empfang des jeweiligen Anfragesignals (AS12) seine Bereitschaft zur Teilnahme an der Positionsermittlung mit Hilfe eines spezifischen Bestätigungssignals (RAS12) dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1) anzeigen kann.

30

7. Verfahren nach einem der Ansprüche 2 mit 6,

d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,

dass eine Mindestgenauigkeit (AC1) für die Ortsposition (PO2) des jeweiligen, weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2) als Voraussetzung dafür vorgegeben wird, dass ihm auf das jeweilige Anfragesignal (AS12) das Absenden eines spezi-
5 fischen Bestätigungssignals (RAS12) ermöglicht ist.

8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche 2 mit
7,

d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t ,

10 dass als ein Positionsparameter der übermittelten Positions-
information (PI2) die Zeitdifferenz (TES2) zwischen dem Emp-
fangszeitpunkt des Anfragesignals (IS12) und dem Absendezeit-
punkt (TS2) des Funkinformationssignals (RIS12) in diesem
Funkinformationssignal (RIS12) übermittelt wird.

15

9. Verfahren nach Anspruch 8,

d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t ,

dass von dem jeweiligen, weiteren mobilen Funkkommunikati-
onsgerät (UE2) als Positionsparameter der übermittelten Posi-
20 tionsinformation seine aktuelle Ortsposition (PO2), und/oder
der Absendezeitpunkt (TS2) seines Funkinformationssignals
(RIS12) an das zu ortende Funkkommunikationsgerät (UE1) über-
mittelt werden.

25 10. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t ,
dass die Positionsinformationen (PI2), die mit Hilfe des je-
weiligen Funkinformationssignals (RIS12) an das zu ortende
Funkkommunikationsgerät (UE1) von dem mindestens einen weite-
30 ren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2) übermittelt werden,
als Zusatzinformation zu einer RTT-, einer OTDOA-, und/oder
zu einer GPS-Positionsmessung des zu ortenden Funkkommunika-
tionsgeräts (UE1) herangezogen werden.

11. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die übermittelten Positionsinformationen (PI2) im zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1) zur Berechnung seiner Ortsposition (PO2) herangezogen werden.

12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 mit 10, dadurch gekennzeichnet, dass die übermittelten Positionsinformationen (PI2) von dem zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1) über seine Luftschnittstelle an eine Positionsermittlungseinheit im Funknetzwerk (NET) zur Berechnung seiner Ortsposition (PO2) übertragen werden.

15

13. Funkkommunikationsgerät (UE1) mit mindestens einer Abfrageeinheit zum Anfordern von Positionsinformationen (PI2) von mindestens einem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2), das sich in derselben oder einer anderen Funkzelle (CE1) eines Funkkommunikationssystems (FC) aufhält und dem seine aktuelle Ortsposition (PO2) ihm selbst oder dem Funknetzwerk (NET) des Funkkommunikationssystems bekannt ist, und mit einer Empfangseinheit zum Empfang und Auswerten von ein oder mehreren Funkinformationssignalen (RIS12), die von dem mindestens einen weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2) mit Positionsinformationen (PI2) über eine direkte Funkverbindung (DI12) zum zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1), oder über eine indirekte Funkverbindung (ID12) unter Zuhilfenahme des Funknetzwerks (NET) an das zu ortende Funkkommunikationsgerät (UE1) übermittelt werden.

14. Funkkommunikationssystem (FC) mit mindestens einem Funkkommunikationsgerät (UE1) nach Anspruch 13.

Zusammenfassung

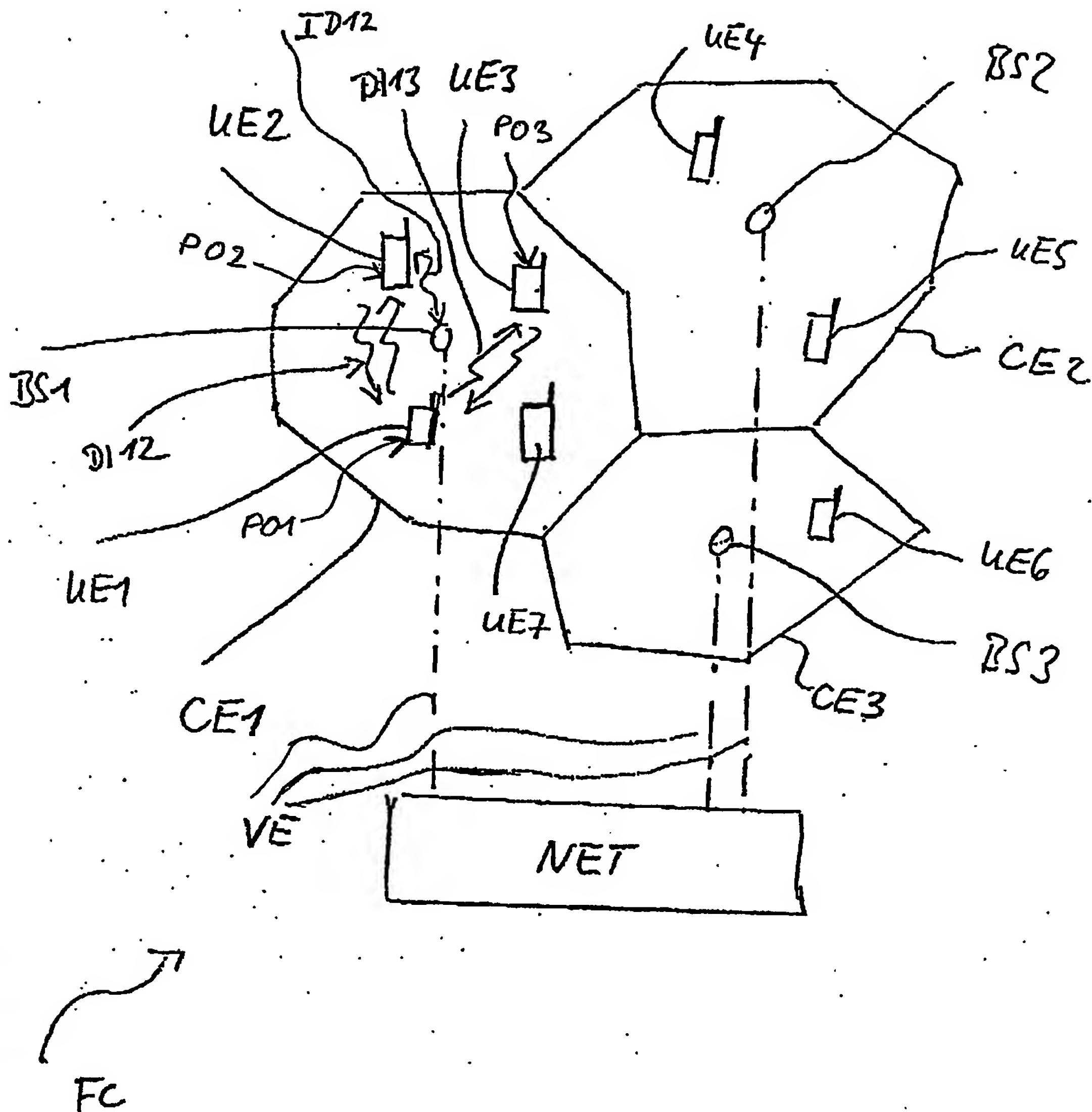
5 Verfahren zur Ermittlung der Ortsposition mindestens eines
mobilen Funkkommunikationsgeräts, zugehöriges Funkkommunikationsgerät sowie Funkkommunikationssystem.

10 Zur Ermittlung der Ortsposition (PO1) mindestens eines zu ortenden mobilen Funkkommunikationsgeräts (UE1) in mindestens einer Funkzelle (CE1) eines Funkkommunikationssystems (FC) werden von mindestens einem weiteren mobilen Funkkommunikationsgerät (UE2), das sich in derselben oder einer anderen Funkzelle (CE1) wie das zu ortende Funkkommunikationsgerät (UE1) aufhält und dem seine aktuelle Ortsposition (PO2) ihm selbst oder dem Funknetzwerk (NET) des Funkkommunikationssystems (FC) bekannt ist, Positionsinformationen (PI2) mittels einer oder mehrerer Funkinformationssignale (RIS12) über eine direkte Funkverbindung (DI12) zum zu ortenden Funkkommunikationsgerät (UE1), oder über eine indirekte Funkverbindung (ID12) unter Zuhilfenahme des Funknetzwerks (NET) an das zu ortende Funkkommunikationsgerät (UE1) übermittelt.

20 Figur 1

200312327

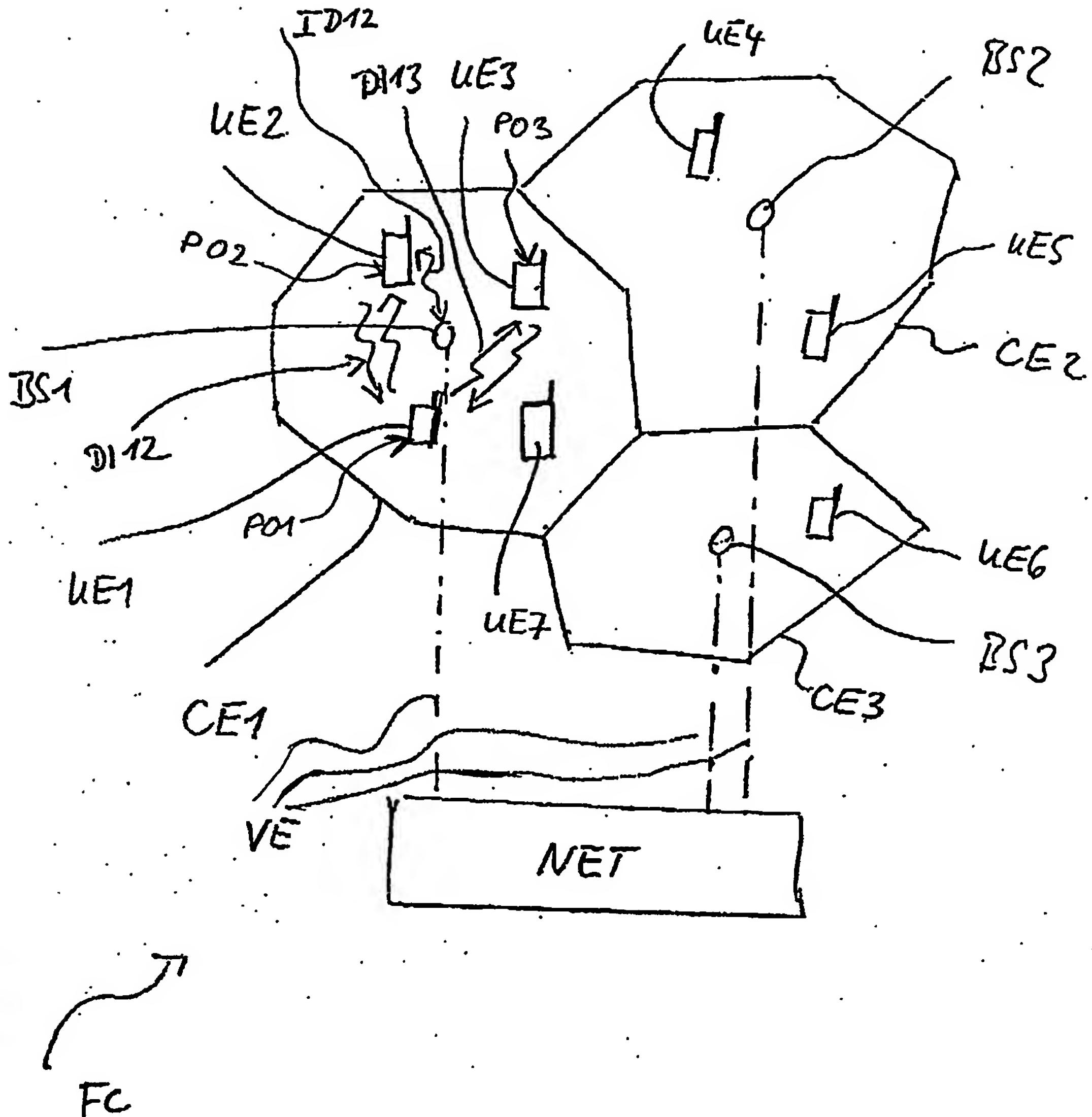
Fig 1:



200312327

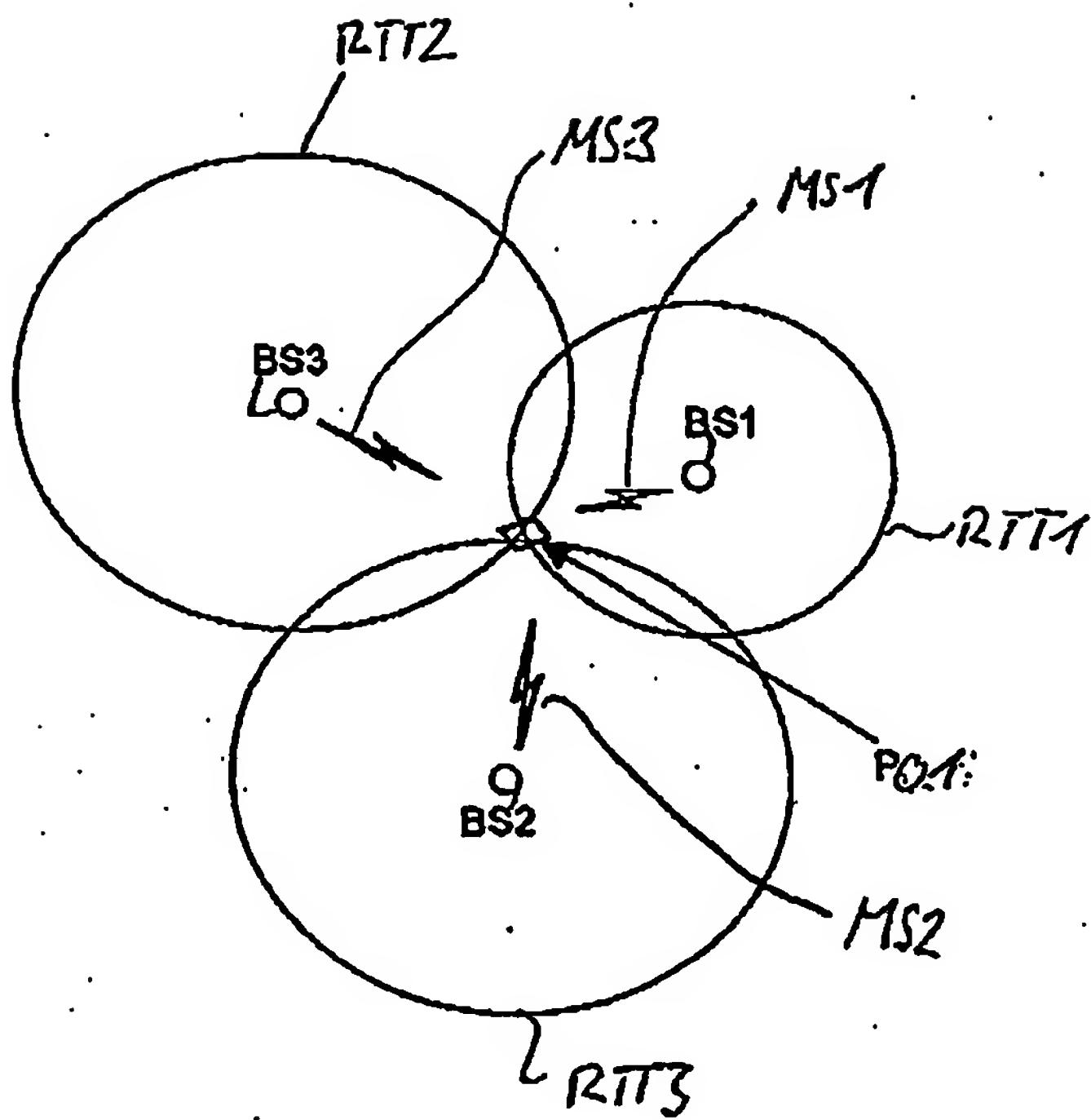
1/3

Fig 1:



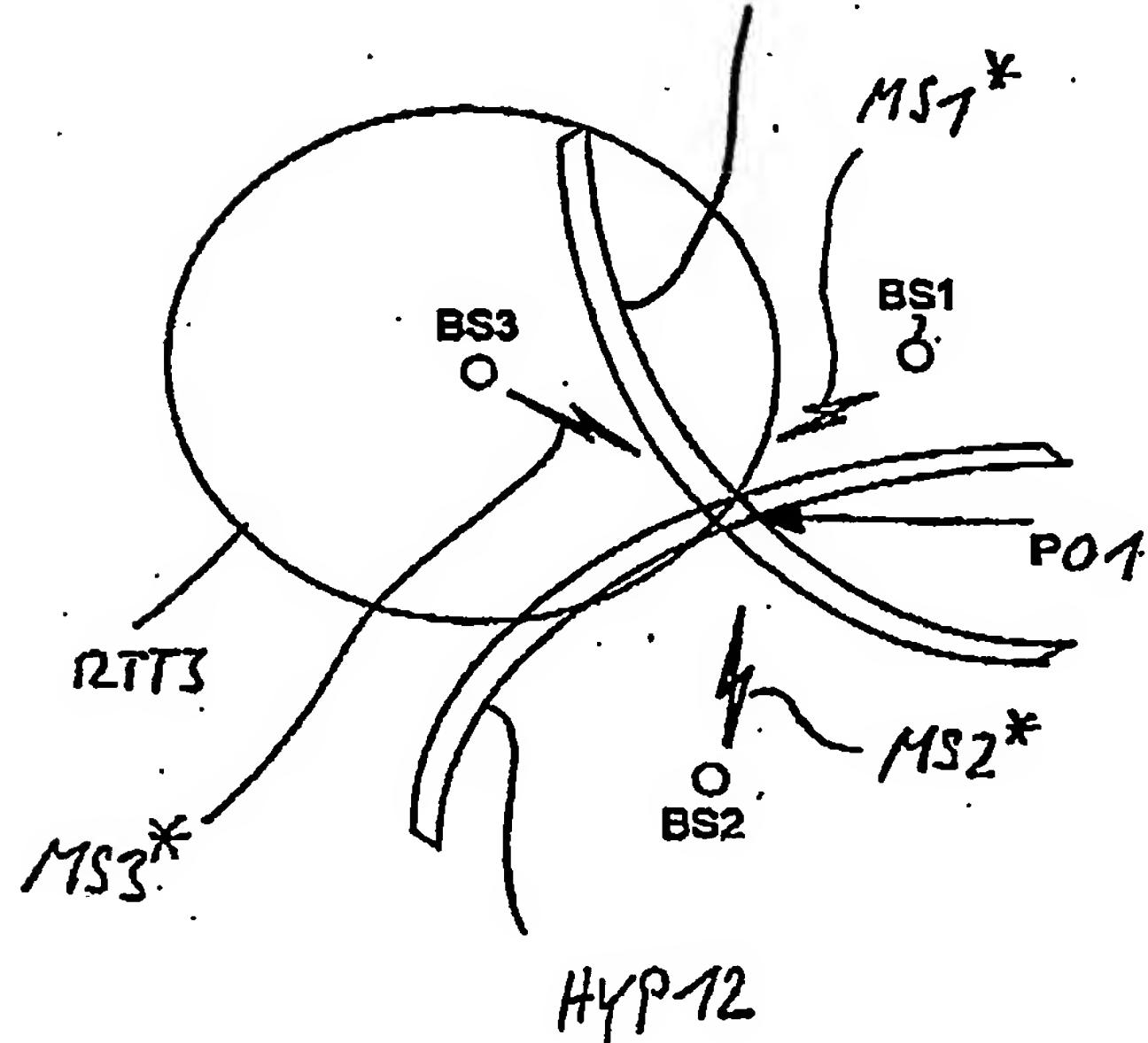
213

Fig 2



HYP13

Fig 3



3/3

Fig.4

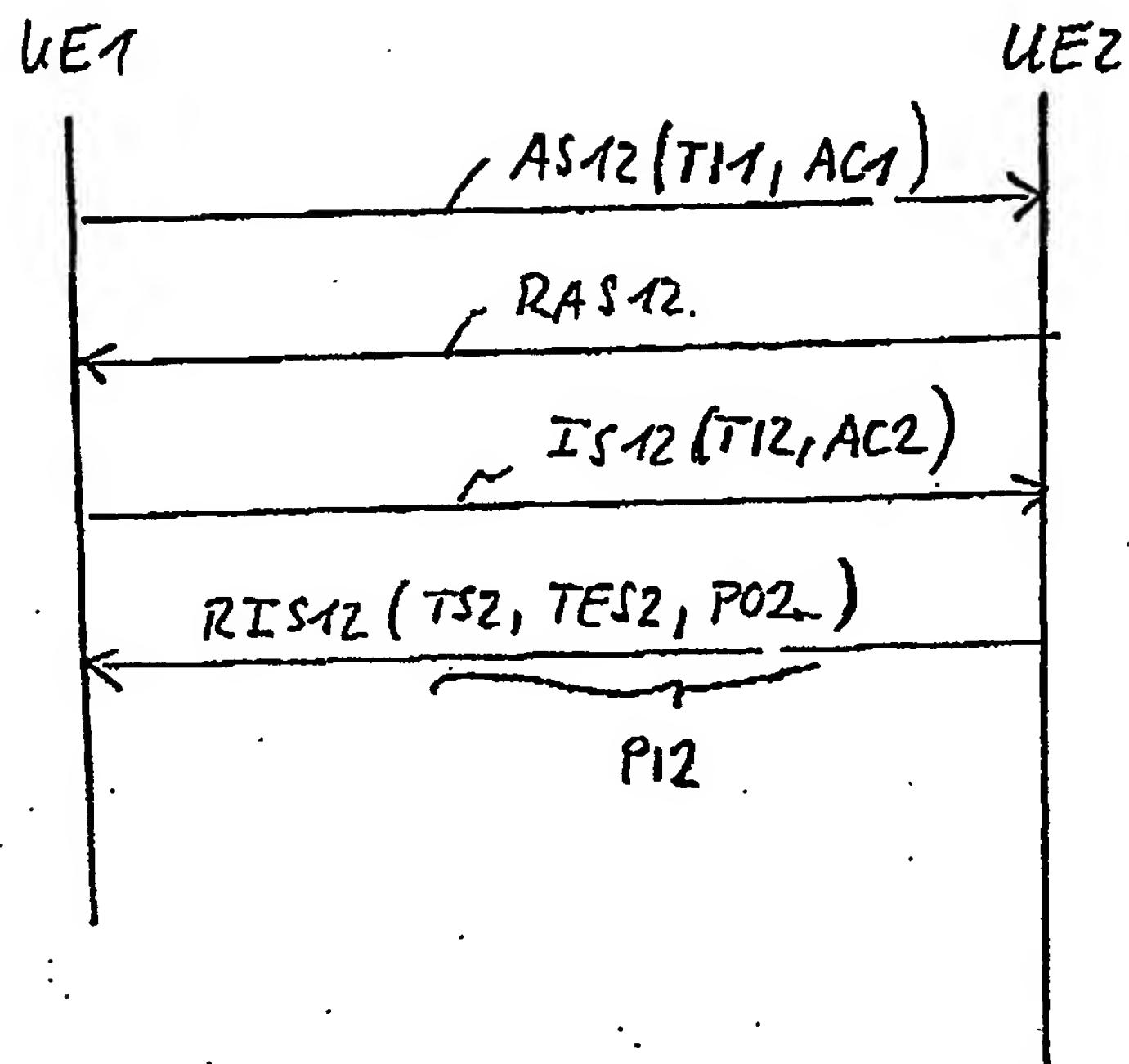
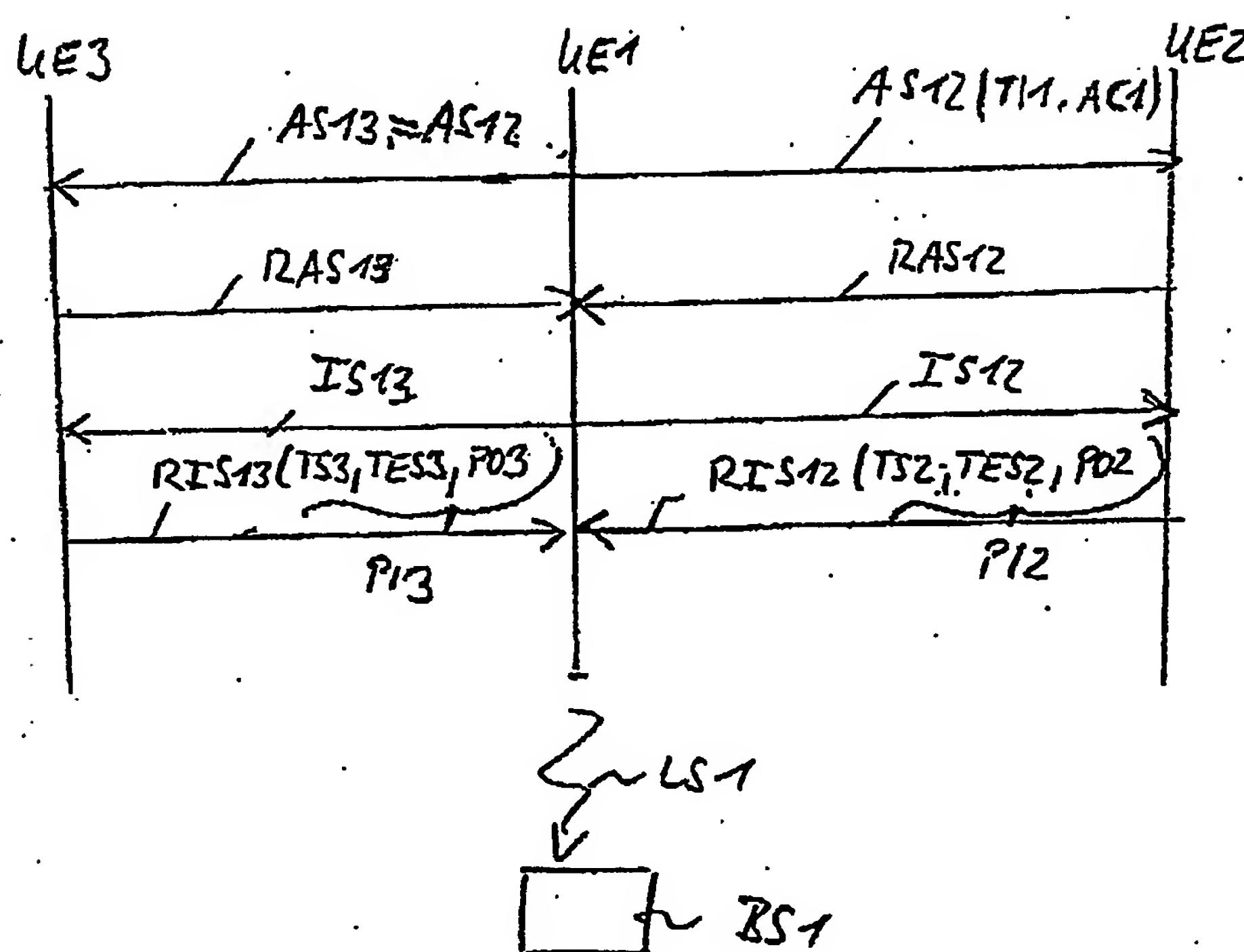


Fig.5



**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER: _____**

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.